⑩日本国特許庁(JP)

①実用新案出願公開

母公開 昭和64年(1989)2月20E

@ 公開実用新案公報(U)

昭64-28387

| @Int_Cl_4 | | 識別記号 | 庁内整理番号 |
|------------------|----------------|------|----------------------|
| B 62 D B 60 K | 55/125 7/00 | | 2123-3D |
| | 17/10 | | 8710-3D E-7721-3D |
| F 01 B | 3/02 1/32 | | 7708-3G Z-7331-3J |

審査請求 未請求 (全2頁)

❷考案の名称

無限軌道走行装置

②実 願 昭62-123106

②出 顧 昭62(1987)8月13日

⑫考 案 者 大

Ħ

宏 石川県小松市西軽海町3丁目127

⑪出 顧 人 株式会社小松製作所

東京都港区赤坂2丁目3番6号

②代 理 人 弁理士 米原 正章

外1名

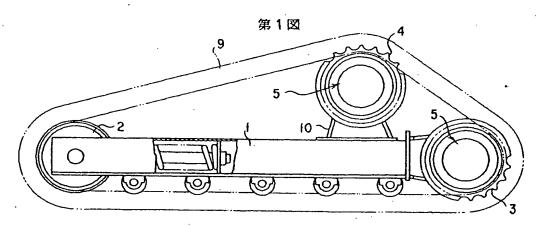
砂実用新案登録請求の範囲

トラックフレーム1の前後方向一端部と上側に、2段可変油圧モータ6と遊星式の減速機6を組合わせた駆動装置を、それぞれの出力部にスプロケットフレーム3,4を装着して取付け、またトラックフレーム1の他端部に遊動輪2を装着し、この遊動輪2と両スプロケット3,4に履帯9を巻掛けてなることを特徴とする無限軌道走行装置。

図面の簡単な説明

図面は本考案の実施例を示すもので、第1図は 正面図、第2図は要部の一部破断平面図、第3図 は駆動装置の構成を概略的に示す破断面図であ る。

1はトラツクフレーム、2は遊動輪、3,4は スプロケツト、5は駆動装置、6は2段可変油圧 モータ、7は遊星式の減速機、9は履帯。



第2図

